

## ПОСТАНОВКА ЗАДАЧІ ІДЕНТИФІКАЦІЇ КІНЕТИЧНИХ ПАРАМЕТРІВ ПЕРЕНОСУ В БАГАТОШАРОВИХ ПЛІВКАХ

З метою отримання регуляризаційних виразів для визначення компонентів кінетичних параметрів масопереносу на основі теорії оптимального керування станом багатокомпонентних розподілених систем, розглянемо пряму крайову задачу ідентифікації коефіцієнтів дифузії в параметричній та функціональній постановках.

а) Параметрична ідентифікація. На областях  $\Omega_{k_T}$  концентрації  $U_{1_k}(t, z)$ ,  $U_{2_k}(t, z)$ , задовольняють системі рівнянь в частинних похідних з відповідними початковими та крайовими умовами та інтерфейсними умови між тонкими шарами по  $z$ :

$$\frac{\partial}{\partial z} \left( D_k \begin{bmatrix} U_{1_k}(t, z) \\ U_{2_k}(t, z) \end{bmatrix} - D_{k+1} \begin{bmatrix} U_{1_{k+1}}(t, z) \\ U_{2_{k+1}}(t, z) \end{bmatrix} \right) \Big|_{z=l_k} = 0, \quad k = \overline{1, n}, \quad t \in (0, T). \quad (1)$$

б) Функціональна ідентифікація. З урахуванням того, що розв'язок прямої задачі необхідно мати у формі, зручній для реалізації процедури функціональної ідентифікації та при умові, що відомі сліди розв'язку для кожного досить тонкого  $k$ -го сегмента, можна переформатувати пряму крайову задачу в систему – однорідних крайових задач для послідовних тонких дифузійних наношарів та крайовими умовами першого роду

$$\begin{aligned} U_{s_k}(t, z) \Big|_{z=l_{k-1}} &= U_{sl_{k-1}}; \\ U_{s_k}(t, z) \Big|_{z=l_k} &= U_{sl_k}, \quad s = \overline{1, 2}. \end{aligned} \quad (2)$$

Для вибору функціоналу-нев'язки припускаємо, що коефіцієнти дифузії  $D_{sp}$ ,  $s, p = \overline{1, 2}$  вихідної крайової задачі є невідомими і на поверхнях областей  $\gamma_k \subset \Omega_k$ ,  $k = \overline{1, n+1}$ , неоднорідного середовища відомі сліди розв'язків (концентрацій):

$$U_{s_k}(t, z) \Big|_{\gamma_k} = f_{s_k}(t, z) \Big|_{\gamma_k}. \quad (3)$$

Функціонал-нев'язку, що визначає величину відхилення шуканого розв'язку від слідів розв'язку, отриманого емпіричним шляхом на поверхнях  $\gamma_k$ , для задачі параметричної ідентифікації запишемо у вигляді:

$$J_s(D_{sp}(t)) = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^{n+1} \int_{l_{k-1}}^{l_k} \left( \|U_{s_k}(\tau, z, D_{spk}) - f_{s_k}\|_{L_2(\gamma_k)}^2 \right) \sigma_k dz, \quad (4)$$

де  $\|\varphi\|_{L_2(\gamma_m)}^2 = \int_{\gamma_m} \varphi^2 d\gamma_m$  – квадрат норми.

Для випадку функціональної ідентифікації, відхилення шуканого розв'язку від його слідів на поверхнях спостереження  $\gamma \in \Omega_m$  для кожної точки  $z$  для кожного  $m$ -го сегмента запишеться у вигляді:

$$J_s(D_{sp}) = \frac{1}{2} \int_0^T \left( \|U_{s_k}(t, l_k, D_{spk}) - f_{s_k}\|_{L_2(\gamma_k)}^2 \right) dt. \quad (5)$$